

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 06-266854

(43)Date of publication of application : 22.09.1994

(51)Int.Cl.

G06F 15/72

BEST AVAILABLE COPY

(21)Application number : 05-081263

(71)Applicant : RICOH CO LTD

(22)Date of filing : 15.03.1993

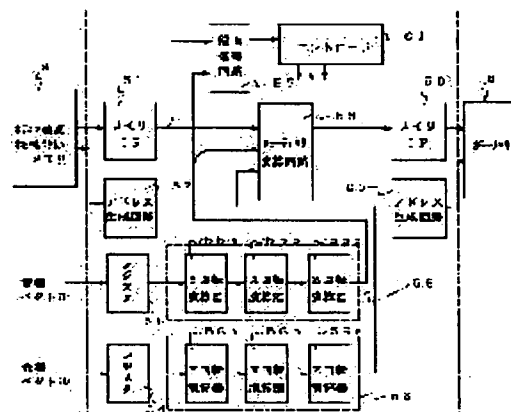
(72)Inventor : SHIRAISHI NAOHITO
FUJII TATSUYA
FUKUSHIMA MASANOBU
NAKAJIMA TATSUYA
IZAWA YASUHIRO

(54) SHADING PROCESSING METHOD, ITS DEVICE AND STEREOSCOPIC IMAGE DISPLAY DEVICE USING THE DEVICE

(57)Abstract:

PURPOSE: To provide a device capable of executing real time shading processing by simple constitution.

CONSTITUTION: This device is provided with a vector rotating circuit 56 for correcting the rotation of a light source vector directed to a solid in the reverse direction to the three-dimensional (3-D) rotating operation of solid data, a vector rotating circuit 55 for correcting the rotation of a visual line vector directed to the solid in the reverse direction to the 3-D rotating operation of the solid data and a shading operation circuit 58 for calculating a shading value to be added to a solid image in accordance with a normal vector group and an inner product between the rotation-corrected light source vector and visual line vector.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

24.12.1999

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

3233376

[Date of registration]

21.09.2001

[Number of appeal against examiner's decision of

rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's
decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁 (J P)

(12) 公 開 特 許 公 報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平6-266854

(43)公開日 平成6年(1994)9月22日

(51)Int.Cl.⁵
G 0 6 F 15/72

識別記号
4 6 5

庁内整理番号
9192-5L

F I

技術表示箇所

審査請求 未請求 請求項の数 4 F D (全 12 頁)

(21)出願番号 特願平5-81263

(22)出願日 平成5年(1993)3月15日

(71)出願人 000006747

株式会社リコー

東京都大田区中馬込1丁目3番6号

(72)発明者 白石 尚人

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式
会社リコー内

(72)発明者 藤井 達也

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式
会社リコー内

(72)発明者 福島 正展

東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式
会社リコー内

(74)代理人 弁理士 鳥居 洋

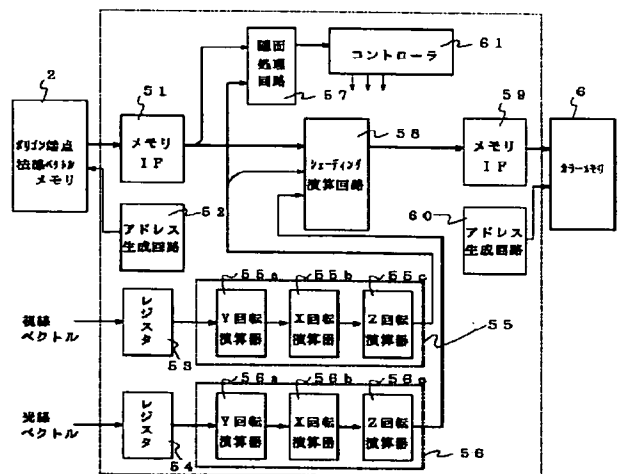
最終頁に続く

(54)【発明の名称】 シェーディング処理方法及びその装置並びにそれを用いた立体画像表示装置

(57)【要約】

【目的】 この発明は、簡単な構成でシェーディングのリアルタイム処理が行なえる装置を提供すること目的とする。

【構成】 この発明は、立体に向かう光源ベクトルに対し、立体データの3次元の回転操作とは逆方向の回転補正を行なうベクトル回転回路56と、立体に向かう視線ベクトルに対し、立体データの3次元の回転操作とは逆方向の回転補正を行なうベクトル回転回路55と、法線ベクトル群と回転補正された光源ベクトルと視線ベクトルとの内積に応じて立体画像に付加する陰影値を算出するシェーディング演算回路58と、を備えてなる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 立体画像を得る立体データ及び立体の表面の法線ベクトル群を生成する手段と、この立体データに対し3次元の回転操作を行なう手段と、上記立体に向かう光源ベクトルに対し、上記回転操作とは逆方向の回転補正を行なう手段と、上記立体に向かう視線ベクトルに対し、上記回転操作とは逆方向の回転補正を行なう手段と、上記法線ベクトル群と回転補正された光源ベクトルと視線ベクトルとの内積に応じて上記立体画像に陰影を付加する陰影付加手段と、を備えてなるシェーディング処理装置。

【請求項2】 前記陰影付加手段は、面方向に反射する環境光を演算する手段と、面方向以外に反射する環境光を演算する手段と、を備え、上記両環境光及び上記法線ベクトル群と回転補正された光源ベクトルと視線ベクトルに基づいて、画像に陰影を付加することを特徴とする請求項1に記載のシェーディング処理装置。

【請求項3】 立体に向かう光源ベクトル並びに視線ベクトルに対し、立体データの3次元の回転操作とは逆方向の回転補正を行なうとともに、回転補正された視線ベクトルとポリゴン面法線を内積し、ポリゴンの表裏を判断し、表のポリゴンに対し、立体の表面の法線ベクトル群と回転補正された光源ベクトルと視線ベクトルとの内積に応じて立体画像に陰影を付加することを特徴とするシェーディング処理方法。

【請求項4】 ポリゴン情報を格納するポリゴン端点メモリと、立体の表面の法線ベクトル群を格納する法線ベクトルメモリと、ポリゴン端点メモリからの端点値を幾

$$I = I_{amb} + \sum_i^{光源数} (I_{pi} K_d (\vec{N} \cdot \vec{L}_i) + I_{pi} K_s (\vec{E} \cdot \vec{R})^n \alpha_i)$$

ここで、

I : 視線方向の光の強さ、 I_{amb} : 環境光、

I_{pi} : 光源 i の光の強さ、 K_d : 拡散反射係数、 K_s : 鏡面反射係数、

\vec{N} : 物体の法線ベクトル、

\vec{L} : 光源 i の光線ベクトル、

\vec{E} : 視線ベクトル、

\vec{R} : 反射光ベクトル である。

【0006】 また、鏡面反射を無視したシェーディング手法として、下記数2式に基づいて、図15に示すベクトル関数に従い光の強さを算出するランバート (Lambert) シェーディング手法がある。

【0007】

【数2】

$$I = \sum_i^{光源数} (I_{pi} K_d (\vec{N} \cdot \vec{L}_i))$$

ここで

I_{pi} : 光源 i の光の強さ、

\vec{N} : 物体の法線ベクトル、

\vec{L} : 光源 i の光線ベクトル、

である。

【0008】 このアルゴリズムを適用する時には、光線ベクトル、面法線ベクトルを随時算出する必要があり、極めて高速に動作する大規模な専用ハードウェアを必要とする。

【0009】簡単な回路でランバートシェーディング手法を実現する装置が特開平2-51789号公報（国際特許分類G06F 15/72）に提案されている。

【0010】この装置は、物体の面法線をまず算出し、その後、物体の回転の逆回転を光線ベクトルにだけ行い、上記モデルによって陰影を付加するので、物体の回転に伴って法線ベクトルの再計算を行なう必要がなく、簡単な回路で高速動作を実現しようとするものである。

【0011】

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上記装置は、ランバートモデルのように物体の面法線と光線ベクトルだけの関係にのみ成立し、フォングモデルのように鏡面反射を考慮すると、視線ベクトルと反射ベクトルも考慮しなければならぬリアルな画像を表現する場合には適用することができない。

【0012】このため、従来は光線方向、視線方向の変更をリアルタイムに行なうゲーム機器やフライトシミュレータ、ドライブシミュレータ等のように使用者のハンドル操作をリアルタイムに伝えられるシステムにおいては遅れを伴うという問題があった。

【0013】一方、フォングモデルは局所照明モデルであるため、光線ベクトルとは全く反対の方向からその物体を見たとき、その物体の面（ポリゴン面）は光線ベクトルとは反対の方向を向いているため、拡散反射光、鏡面反射光とも“0”となり、すべての面が環境光の光しか示さなくなり、すべて同じ色もしくは同じ輝度しか持たずリアル感が損なわれるという問題があった。

【0014】また、大域照明モデルであるレイトレーシング等では全ての反射光について計算を行うため、1次の光線が視線ベクトルと反対方向でも数次の反射光によりそれぞれの面に輝度が与えられ、全て同じ輝度を示すという上述した問題は発生しないが、多くの計算を必要とする問題があった。

【0015】この発明は、上述した従来の問題点を解消するためになされたものにして、簡単な構成でシェーディングのリアルタイム処理が行なえる方法を提供することを第1の目的とする。

【0016】更に、この発明は、光線方向と反対方向の面に対しても、簡単な構成でシェーディングのリアルタイム処理が行なえる方法を提供することを第2の目的とする。

【0017】

【課題を解決するための手段】この発明の第1の発明は、第1の目的を達成するために、立体画像を得る立体データ及び立体の表面の法線ベクトル群を生成する手段と、この立体データに対し3次元の回転操作を行なう手段と、上記立体に向かう光源ベクトルに対し、上記回転操作とは逆方向の回転補正を行なう手段と、上記立体に向かう視線ベクトルに対し、上記回転操作とは逆方向の回転補正を行なう手段と、上記法線ベクトル群と回転補

正された光源ベクトルと視線ベクトルとの内積に応じて上記立体画像に陰影を付加する陰影付加手段と、を備えてなる。

【0018】さらに、この発明の第2の発明は、第2の目的を達成するために、前記陰影付加手段は、面方向に反射する環境光を演算する手段と、面方向以外に反射する環境光を演算する手段と、を備え、上記両環境光及び上記法線ベクトル群と回転補正された光源ベクトルと視線ベクトルに基づいて、画像に陰影を付加することを特徴とする。

【0019】

【作用】この発明は、物体の回転に伴って法線ベクトルの再計算などをおこなう必要がなくなり、シェーディング処理演算をROMなどに格納することが可能となるので、幾何変換処理部と並列にシェーディング処理ができ応答性がきわめて良好になる。

【0020】また、この発明の第2の発明によれば、光線方向と反対方向の面に対してもそれぞれの輝度が与えられリアルなシェーディングを高速に行える。

20 【0021】

【実施例】以下、この発明の一実施例につき図面を参照して説明する。

【0022】図1は、この発明のシェーディング装置を用いた立体画像表示装置のブロック図である。

【0023】この装置は、例えば、レーシングゲームや飛行機の操縦シミュレーションなどのゲーム機器に用いて好適な一例が示されている。図1に従いこの発明のシェーディング装置を用いた立体画像表示装置の全体構成につき説明する。

30 【0024】この実施例においては、各種条件のシミュレーション画像を複数のポリゴン情報として、ポリゴン端点メモリ1にX、Y、Z座標値として与えられる。

【0025】また、各ポリゴン端点の法線ベクトル値（NX、NY、NZ）はポリゴン端点法線ベクトルメモリ2に格納されている。このベクトルメモリ2には、更に各ポリゴンのレッドの拡散反射係数（RKd）、グリーンの拡散反射係数（GKd）、ブルーの拡散反射係数（BKd）と各ポリゴンのレッドの鏡面反射係数（RKs）、グリーンの鏡面反射係数（GKs）、ブルーの鏡面反射係数（BKs）及びレッドの環境光値（Rambient）、グリーンの環境光値（Gambient）、ブルーの環境光値（Bambient）を格納している。これら各データはこの発明の特徴とするところのシェーディング装置5に与えられる。

【0026】CPUはあらゆる立体物（オブジェクト）を複数のポリゴンの集合体として表現し、このポリゴンの各端点を示す端点情報を読み出し、ハンドルアクセス等で構成された操作部（図示しない）の操作内容に基づいて変換された電気信号に従いこの状況に応じた状況データを演算し、幾何変換装置3及びシェーディング装置

5に夫々データを与える。

【0027】幾何変換装置3は、CPUからの命令に従い各種ポリゴンデータを参照しながら、ポリゴン端点メモリ1からデータを読み出し、ポリゴンの端点の値を視線方向に回転する視野変換、透視投影変換により各ポリゴンの端点座標を幾何変換し、そのX、Yの2次元座標(SX、SY)をスクリーンメモリ4に与える。また、ポリゴン中心の視野変換された代表値即ち、そのポリゴンの視点からの距離の代表値(Z値)を決定し、そのデータをスクリーンメモリ4に与える。

【0028】シェーディング装置5は、ベクトルメモリ2より読み出したポリゴン端点の法線ベクトル値に対してシェーディング演算を行い、ポリゴン端点の色を算出し、このポリゴン端点の色をポリゴン端点カラーメモリ6に与える。このシェーディング装置5の詳細については後述する。

【0029】描画処理装置7はスクリーン画面のY方向に分割された処理領域に含まれるポリゴンに対してスクリーンメモリ4及びカラーメモリ6より端点情報を読み出してCRT9が必要とするスキャンラインにかかるポリゴンをビットマップ上に描画し、そのデータをフレームメモリ8に与える。

【0030】次に、この発明の実施例におけるシェーディング装置5につき図2を参照して更に説明する。

【0031】シェーディング装置5は、ベクトルメモリ2から、法線ベクトル値、拡散反射係数、鏡面反射係数、環境光値を夫々読み出し、読み出された各データはメモリインターフェース51に一旦格納される。ベクトルメモリ2のアクセスは、アドレス生成回路52にて生成されたアドレスによって行なわれ、メモリより夫々データが読み出される。

【0032】メモリインターフェース51に格納されたデータは、隠面処理装置57及びシェーディング演算回路58にそれぞれ与えられ、隠面処理装置57にてポリゴン面法線ベクトルとベクトル回転回路55にて回転演算処理された視線ベクトルとの内積に基づいてそのポリゴンが可視か不可視、すなわち表に現れるポリゴンが裏に隠れるポリゴンかを判定し、その結果をコントローラ61に出力する。コントローラ61は可視ポリゴンに対してのみフォンモデルに基づくシェーディング演算処理を行うように、シェーディング演算回路58を制御する。この隠面処理回路57の構成例を図4に示し、詳細については後述する。

【0033】立体物体(オブジェクト)が例えば時計回りに θ だけ回転させたとき、オブジェクトのある点の法線ベクトルは n は n' の位置に移動するのに対し、視線ベクトル、光線ベクトルは移動しない。このため視線ベクトル、光線ベクトルとで新たなシェーディング係数の計算を行う必要がある。この時、法線ベクトルは多数存在するので、この回転移動した法線ベクトルを演算する

とした場合、大規模な回路が必要となる。ところが、光線ベクトル及び視線ベクトルを反時計回りに $-\theta$ だけ回転させたベクトルとオブジェクト回転前の法線ベクトルとで求めたシェーディング係数が法線ベクトルを回転演算させ視線ベクトル及び光線ベクトルとで算出したシェーディング係数と同じになる。このため、この発明では法線ベクトルに回転処理演算を行うのではなく視線ベクトル及び光線ベクトルに逆回転処理演算を行いシェーディング係数を求めるように構成している。

10 【0034】CPUよりオブジェクトの回転角度(X θ 、Y θ 、Z θ)が入力されると、視線ベクトルはベクトル回転回路55にてX、Y、Z方向に(X θ 、Y θ 、Z θ)だけ逆回転処理が行われる。すなわち、視線ベクトルはレジスタ53に一旦格納され、ベクトル回転回路55のY回転演算器55aにて、Y方向にY θ 逆回転演算が行われ、X回転演算器55bに送られる。X回転演算器55bはX方向にX θ 逆回転演算を行い、Z回転演算器55cにそのデータを送る。Z回転演算器55cはZ方向にZ θ 逆回転演算を行い、その演算結果をシェーディング演算回路58及び隠面処理回路57にそれぞれ与える。

【0035】また、光線ベクトルは、ベクトル回転回路56にてX、Y、Z方向に(X θ 、Y θ 、Z θ)だけ逆回転処理が行われる。すなわち、光線ベクトルはレジスタ53に一旦格納され、ベクトル回転回路56のY回転演算器56aにて、Y方向にY θ 逆回転演算が行われ、X回転演算器56bに送られる。X回転演算器56bはX方向にX θ 逆回転演算を行い、Z回転演算器56cにそのデータを送る。Z回転演算器56cはZ方向にZ θ 逆回転演算を行い、その演算結果をシェーディング演算回路58に与える。これら回転演算器は図5に示すように構成され、各X、Y、Zにおける各ベクトルの座標係数(A、B)に対して $\sin \theta$ 、 $\cos \theta$ の乗算を行いそれぞれその乗算結果の差分をとり、 θ の逆回転演算を行う。

【0036】そして、ベクトル回転回路55の処理結果と、ベクトル回転回路56の処理結果がシェーディング演算器58に与えられる。シェーディング演算器58は、両処理結果とベクトルメモリ2からのR、G、Bの拡散反射係数、鏡面反射係数、環境光値とにより、色値を求める演算を行ない、この算出した色値をメモリインターフェース59に出力する。シェーディング演算器58の構成例を図3に示し、その詳細につき後述する。

【0037】メモリインターフェース59に格納された色値は、アドレス生成回路60にて生成されたアドレス値にて指定されたポリゴン端点カラーメモリ6の領域に格納される。

【0038】この発明の隠面処理回路57について、図4に従い説明する。この隠面処理回路57はポリゴン面法線ベクトル(PX、PY、PZ)と変換された視線ベ

クトル (EX, EY, EZ) との内積をとり、その正、負をコントローラ 61 に知らせるものである。すなわち、それぞれ 3 つの乗算器 571、572、573 の一方の入力に法線ベクトル (PX, PY, PZ) データが、また乗算器 571、572、573 の他方の入力に変換された視線ベクトル (EX, EY, EZ) データが与えられ、各乗算器で演算され、その演算結果が加算器 574 に与えられる。この加算器 574 にて各乗算器の演算結果が加算され、正、負の出力がなされる。この加算器 574 からの出力が正の場合には、ポリゴン面は表を向いており、また、負の場合には裏を向いていると判断される。

【0039】次に、図 3 に基づきシェーディング演算回路 58 の構成につき説明する。この図 3 においては、輝度値のみを求めており、フォングモデルのシェーディングアルゴリズムをハードウェア化したものである。例えば、色値を求める場合には、R、G、B それぞれの拡散反射係数 Kd と鏡面反射係数 Ks と環境光強度 AMB と光源強度 L1 を持ち、内積値 (INNER) に対して R、G、B それぞれの拡散反射係数 Kd を乗算し、R、G、B の拡散反射強度を求める。そして、第 2 の内積値 (INNER2) に対して R、G、B それぞれの鏡面反射係数 Ks を乗算し、R、G、B ごとに光の強度を求めるように構成される。

【0040】これら各演算器はコントローラ 61 により制御され、コントローラ 61 は図 6 に示すフローチャートに従って動作する。

【0041】次に、この発明の第 1 実施例の動作を図 6 のフローチャートに基づいて、更に説明する。

【0042】シェーディング動作を開始すると、まず、オブジェクトの回転角度 Xθ, Yθ, Zθ が CPU より入力される (ステップ S1)。そして、ベクトル回転回路 56 にて光線ベクトル (LX, LY, LZ) をオブジェクトの回転角度 Xθ, Yθ, Zθ だけ逆回転させる (ステップ S2)。続いて、ベクトル回転回路 55 にて視線ベクトル (EX, EY, EZ) をオブジェクトの回転角度 Xθ, Yθ, Zθ だけ逆回転させる (ステップ S3)。

【0043】そして、ベクトルメモリ 2 よりポリゴン面法線ベクトル (PX, PY, PZ) が読み出された後 (ステップ S4)、R、G、B の拡散反射係数 (RKd, GKd, BKd) 及び鏡面反射係数 (RKs, GKs, BKs) が読み出され (ステップ S5)、ステップ S6 へ進む。

【0044】ステップ S6 では、隠面処理回路 57 にて、ポリゴン面法線ベクトル (PX, PY, PZ) と変換された視線ベクトル (EX, EY, EZ) との内積がとられる。この内積値 (INNER) が正か負か判断され (ステップ S7)、内積値 (INNER) が負の場合には、そのポリゴンは裏を向いているため、表側か

らは見えないのでステップ S4 に戻る。正の場合には、可視ポリゴン面としてステップ S8 に進む。

【0045】ステップ S8 において、ポリゴン端点法線ベクトル (NX, NY, NZ) をベクトルメモリ 2 より読み出し、シェーディング演算回路 58 にて法線ベクトル (NX, NY, NZ) と逆回転演算された視線ベクトル (EX, EY, EZ) との内積がとられる (ステップ S9)。この内積値 (INNER) と拡散反射係数 Kd を乗算し、R、G、B の拡散反射強度 (DIF) を算出する (ステップ S10)。

【0046】続いて、ステップ S11 にて、反射光のベクトルを求め、ステップ S12 にて視線ベクトルと反射光ベクトルとの内積を求める。この第 2 内積値 (INNER2) と鏡面反射強度 Ks を乗算し R、G、B の鏡面反射強度を算出する (ステップ S13)。

【0047】続いて、ステップ S14 において、光線強度 L1 に拡散反射強度と鏡面反射強度を加えたものを乗算し、この値に環境強度を加算して、輝度値 (I) を算出する。

【0048】そして、ステップ S15 にて、輝度値をカラーメモリ 6 に書き込み、ステップ S16 にて、ポリゴンの全てのポリゴン端点の処理が終了したか否か判断され、処理していない場合には、前述のステップ S8 に戻り、前述の動作を繰り返す。また、処理が終了すると、ステップ S17 に進み、ステップ S17 にて、全てのポリゴンの処理が終了したか否か判断され、処理が終了していない場合には、ステップ S4 に戻り、前述の動作を繰り返す。ステップ S18 にて、オブジェクト中のポリゴン全てに対して、処理が終了したか否か判断され、処理していない場合には、前述のステップ S1 に戻り、前述の動作を繰り返す。また、処理が終了すると、処理が終了したと判断されると、このシェーディング処理が終了する。

【0049】上述した第 1 の実施例は、フォングモデルに基づいてシェーディングのリアルタイム処理を実現しているが、フォングモデルは、局所照明モデルであるため、光線ベクトルとは全く反対の方向からその物体を見たとき、その物体の面 (ポリゴン面) は光線ベクトルとは反対の方向を向いているため、拡散反射光、鏡面反射光とも "0" となり、すべての面が環境光の光しか示さなくなり、すべて同じ色もしくは同じ輝度しか持たずリアル感が損なわれる。第 2 の実施例は全ての反射光を考慮してリアル感のあるシェーディング処理を施す装置を提供するものである。

【0050】この第 2 実施例と第 1 実施例と相違するところはシェーディング演算回路の構成であり、その他の部分は第 1 実施例と同様であるので、説明の重複を避けるために同一部分については説明を省略し、シェーディング演算回路部分を中心に説明する。

【0051】上述した実施例と同様に、ベクトル回転回

10

20

30

40

50

路55の処理結果と、ベクトル回転回路56の処理結果がシェーディング演算器58に与えられる。シェーディング演算器58は、両処理結果とベクトルメモリ2からのR、G、Bの拡散反射係数、鏡面反射係数、環境光値とにより、色値を求める演算を行ない、この算出した色値をメモリインターフェース59に出力する。この実施例におけるシェーディング演算器58は図7に示すように、拡散反射光演算装置581と鏡面反射光演算装置582と環境反射光演算装置583とを備え、各演算装置*

の演算結果が加算器584にて加算され、輝度値が算出され、その輝度値をレジスタ585に格納するように構成されている。すなわち、この第2実施例におけるシェーディング演算回路58により、フォングモデルに基づいて、環境光に対してポリゴン面法線方向に反射する光と面方向以外に反射する光を考慮したシェーディング処理を以下の数式3に従い行われる。

【0052】

【数3】

$$I = (I_{pi} K_a (\vec{N} \cdot \vec{E}) I_{amb}) + \sum_i (I_{pi} K_d (\vec{N} \cdot \vec{L}_i) + I_{pi} K_s (\vec{E} \cdot \vec{R})^n \alpha_i)$$

ここで、I：視線方向の光の強さ

I_{amb}：面方向以外に反射する環境光

I_{ai}：面方向に反射する環境光の強さ

K_a：面方向に反射する環境反射係数

I_{pi}：光源の光の強さ

\vec{N} ：物体の法線ベクトル

\vec{L} ：光源iの光線ベクトル

\vec{E} ：視線ベクトル

\vec{R} ：反射光ベクトル である。

【0053】拡散反射光演算装置581は、上記数式3の第2項に相当する演算を行うもので、図8に示すようにハードウェア化される。この図8の回路で、法線ベクトル(NX, NY, NZ)と逆回転演算された視線ベクトル(EX, EY, EZ)との内積がとられ、この内積値(INNER)と拡散反射係数K_dを乗算される。この乗算値と光線強度L₁とを乗算し、拡散反射強度(DIF)を算出する。

【0054】鏡面反射光演算装置582は、上記数式3の第3項に相当する演算を行うもので、図9に示すようにハードウェア化される。この図9の回路で、法線ベクトル(NX, NY, NZ)と逆回転された光線ベクトル(LX, LY, LZ)との内積により反射光のベクトルを求め、この反射光ベクトルと視線ベクトル(EX, EY, EZ)との内積を求める。この第2内積値(INNER2)と鏡面反射強度K_sを乗算し、鏡面反射強度(SPEC)を算出する。

【0055】環境反射光演算装置583は上記数式3の第1項に相当する演算を行うもので、図10に示すように、面方向に反射する環境反射光演算装置583aと面方向以外に反射する環境反射光演算装置583bを備え、両演算装置の処理結果を加算器583cにて加算することにより算出される。

【0056】面方向に反射する環境反射光演算装置583aは、図11に示すように、ハードウェア化され、法線ベクトル(NX, NY, NZ)と逆回転演算された視線ベクトル(EX, EY, EZ)との内積がとられ、この第3内積値(INNER3)と環境反射係数K_aが乗算される。この乗算値と第2光線強度L₂とを乗算

し、第1の環境反射強度(ANB1)を算出する。

【0057】面方向以外に反射する環境反射光演算装置583bは、図12に示すように、ハードウェア化され、第2光線強度L₂と環境光(I_{amb})とを加算することにより、第2の環境反射強度(ANB2)が算出される。

【0058】次に、この第2実施例の動作を図13のフローチャートに基づいて、更に説明する。

【0059】シェーディング動作を開始すると、まず、オブジェクトの回転角度X_θ, Y_θ, Z_θがCPUより入力される(ステップS21)。そして、ベクトル回転回路56にて光線ベクトル(LX, LY, LZ)をオブジェクトの回転角度X_θ, Y_θ, Z_θだけ逆回転させる(ステップS22)。続いて、ベクトル回転回路55にて視線ベクトル(EX, EY, EZ)をオブジェクトの回転角度X_θ, Y_θ, Z_θだけ逆回転させる(ステップS23)。

【0060】そして、ベクトルメモリ2よりポリゴン面法線ベクトル(PX, PY, PZ)が読み出された後(ステップS24)、R、G、Bの拡散反射係数(RK_d, GK_d, BK_d)、鏡面反射係数(RK_s, GK_s, BK_s)及び環境反射係数(RK_a, GK_a, BK_a)が読み出され(ステップS25)、ステップS26へ進む。

【0061】ステップS26では、隠面処理回路57にて、ポリゴン面法線ベクトル(PX, PY, PZ)と変換された視線ベクトル(EX, EY, EZ)との内積がとられる。この内積値(INNER)が正か負か判断され(ステップS27)、内積値(INNER)が負

の場合には、そのポリゴンは裏を向いているため、表側からは見えないのでステップS 2 4に戻る。正の場合には、可視ポリゴン面としてステップS 2 8に進む。

【0062】ステップS 8において、ポリゴン端点法線ベクトル(NX, NY, NZ)をベクトルメモリ2より読み出し、シェーディング演算回路5 8にて法線ベクトル(NX, NY, NZ)と逆回転演算された視線ベクトル(EX, EY, EZ)とのとの内積がとられる(ステップS 2 9)。この内積値(INNER)と拡散反射係数Kdを乗算し、R, G, Bの拡散反射強度(DI 10 F)を算出する(ステップS 3 0)。

【0063】続いて、ステップS 3 1にて、反射光のベクトルを求め、ステップS 3 2にて視線ベクトルと反射光ベクトルとの内積を求める。この第2内積値(INNER 2)と鏡面反射強度Ksを乗算しR, G, Bの鏡面反射強度を算出する(ステップS 3 3)。

【0064】続いて、ステップS 3 4にて、法線ベクトル(NX, NY, NZ)と逆回転演算された視線ベクトル(EX, EY, EZ)との内積を求める。この第3内積値(INNER 3)と環境反射係数Kaが乗算したものと第2光線強度L2とを乗算し、面方向に反射する環境反射強度を算出する(ステップS 3 5)。

【0065】そして、ステップS 3 6にて、光源強度L1を拡散反射強度と鏡面反射強度に乗算したものと環境光強度L2を面方向に反射する環境反射強度に乗算したものと面方向以外に反射する環境光強度を加えて輝度値(I)を求める。

【0066】そして、ステップS 3 7にて、輝度値をカラーメモリ6に書き込み、ステップS 3 8にて、ポリゴンの全てのポリゴン端点の処理が終了したか否か判断され、処理していない場合には、前述のステップS 2 8に戻り、前述の動作を繰り返す。また、処理が終了すると、ステップS 3 9に進み、ステップS 3 9にて、全てのポリゴンの処理が終了したか否か判断され、処理が終了していない場合には、ステップS 2 4に戻り、前述の動作を繰り返す。ステップS 4 0にて、オブジェクト中のポリゴン全てに対して、処理が終了したか否か判断され、処理していない場合には、前述のステップS 2 1に戻り、前述の動作を繰り返す。また、処理が終了すると、処理が終了したと判断されると、このシェーディング 40 処理が終了する。

【0067】

【発明の効果】以上説明したように、この発明によれば、物体の回転に伴って法線ベクトルの再計算などをおこなく必要がなくなり、シェーディング処理演算をROMなどに格納することが可能となるので、幾何変換処理部と並列にシェーディング処理ができ応答性がきわめて

良好になる。

【0068】また、この発明の第2の発明によれば、光線方向と反対方向の面に対してもそれぞれの輝度が与えられリアルなシェーディングを高速に行える。

【図面の簡単な説明】

【図1】この発明のシェーディング装置を用いた立体画像表示装置を示すブロック図である。

【図2】この発明のシェーディング装置を示すブロック図である。

10 【図3】この発明の第1実施例におけるシェーディング演算回路の具体的構成を示すブロック図である。

【図4】この発明に用いられる隠面処理回路の具体的構成を示すブロック図である。

【図5】この発明に用いられるベクトル回転回路の具体的構成を示すブロック図である。

【図6】この発明の第1実施例の動作を示すフローチャートである。

【図7】この発明の第2実施例におけるシェーディング演算回路の構成を示すブロック図である。

20 【図8】この発明の第2実施例のシェーディング演算回路における拡散反射演算装置の具体的構成を示すブロック図である。

【図9】この発明の第2実施例のシェーディング演算回路における鏡面反射演算装置の具体的構成を示すブロック図である。

【図10】この発明の第2実施例のシェーディング演算回路における環境光演算装置の構成を示すブロック図である。

30 【図11】この発明の第2実施例のシェーディング演算回路における面方向に反射する環境光演算装置の具体的構成を示すブロック図である。

【図12】この発明の第2実施例のシェーディング演算回路における面方向以外に反射する環境光演算装置の具体的構成を示すブロック図である。

【図13】この発明の第2実施例の動作を示すフローチャートである。

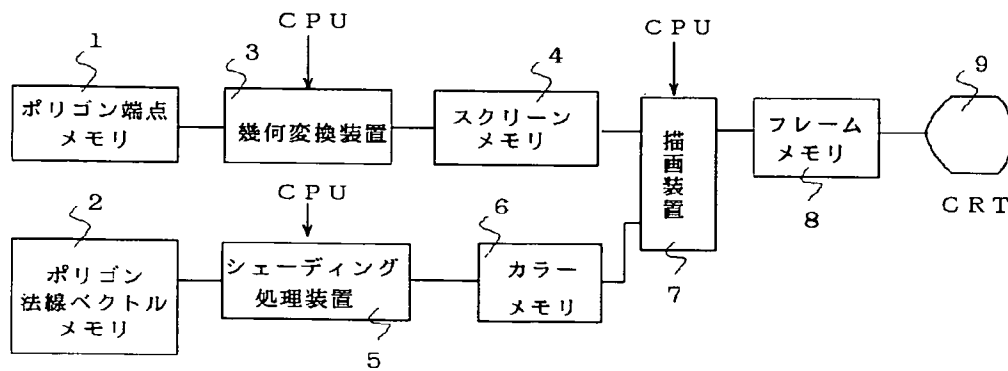
【図14】フォングシェーディングモデルのベクトルの関係を示す模式図である。

40 【図15】ランバートシェーディングモデルのベクトルの関係を示す模式図である。

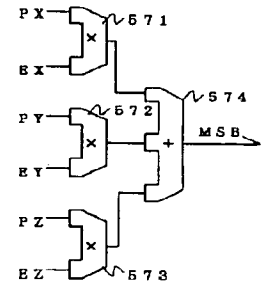
【符号の説明】

- 1 ポリゴン端点メモリ
- 2 ポリゴン端点法線ベクトルメモリ
- 5 シェーディング装置
- 6 ポリゴン端点カラーメモリ
- 5 5, 5 6 ベクトル回転回路
- 5 8 シェーディング演算器

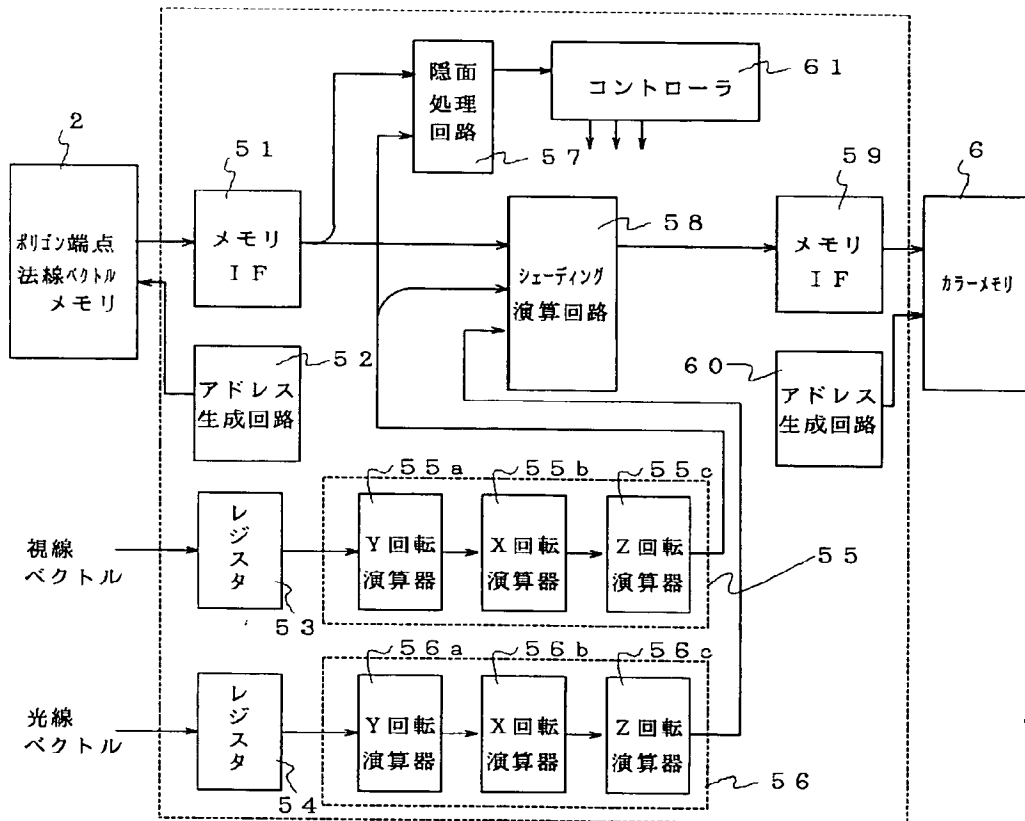
【図1】



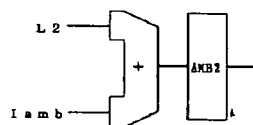
【図4】



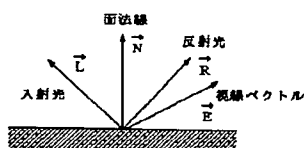
【図2】



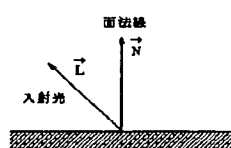
【図12】



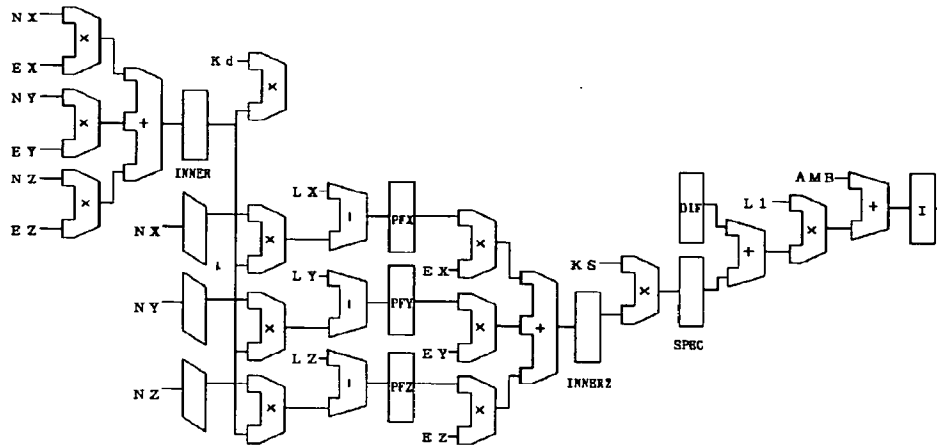
【図14】



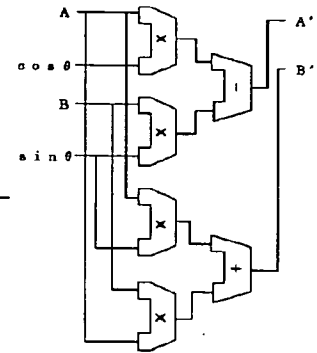
【図15】



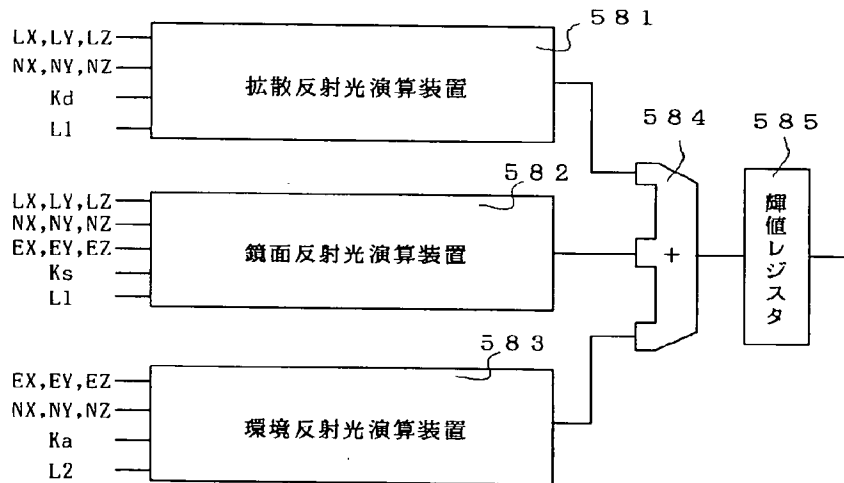
【図3】



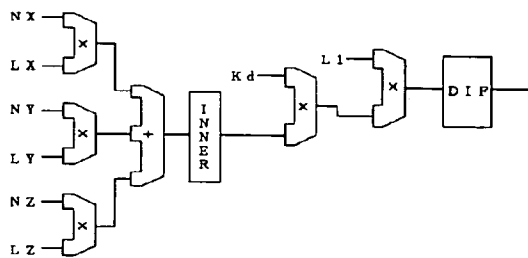
【図5】



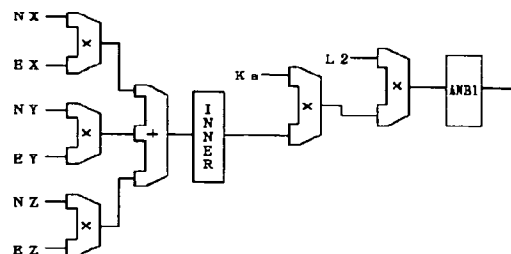
【図7】



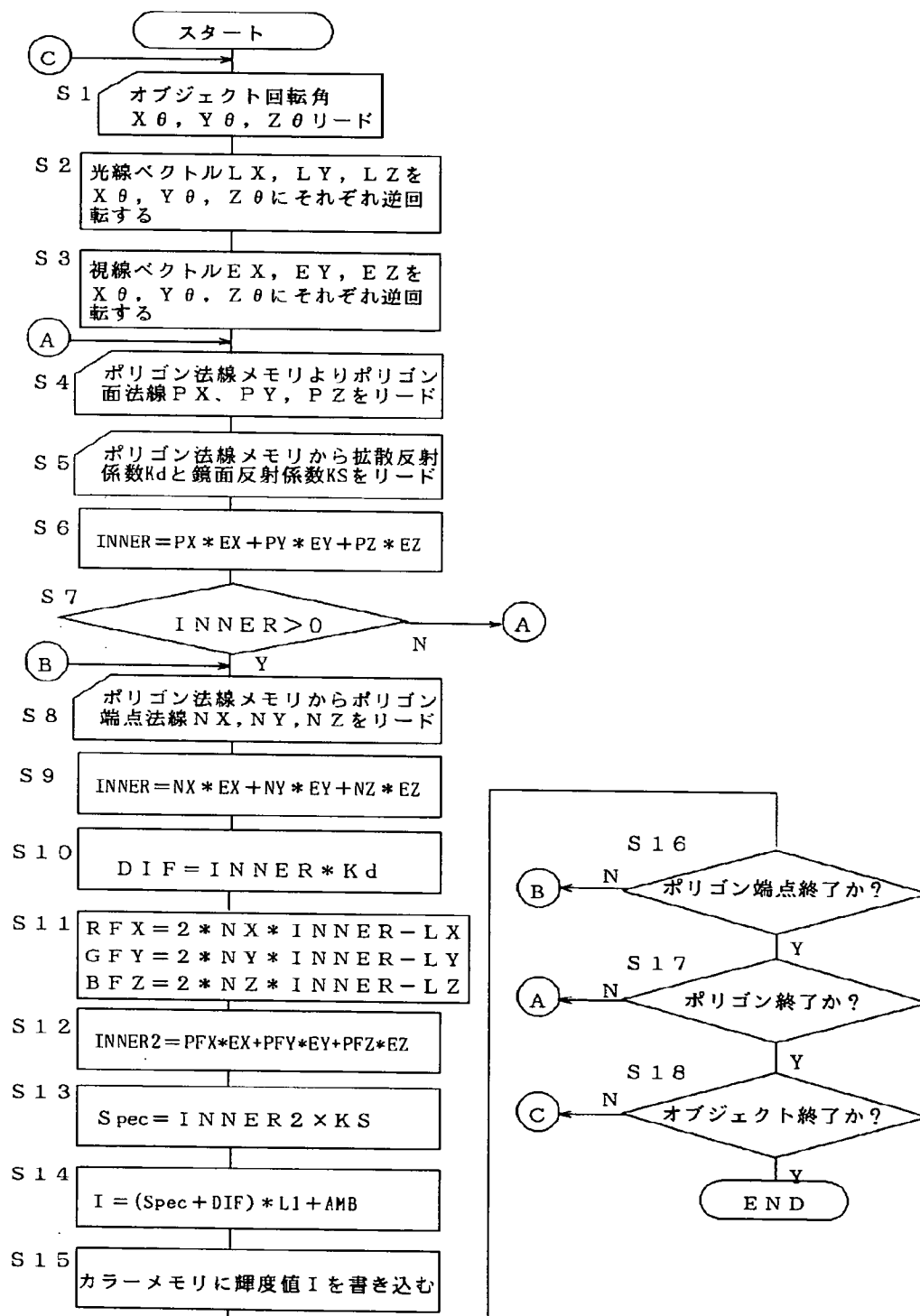
【図8】



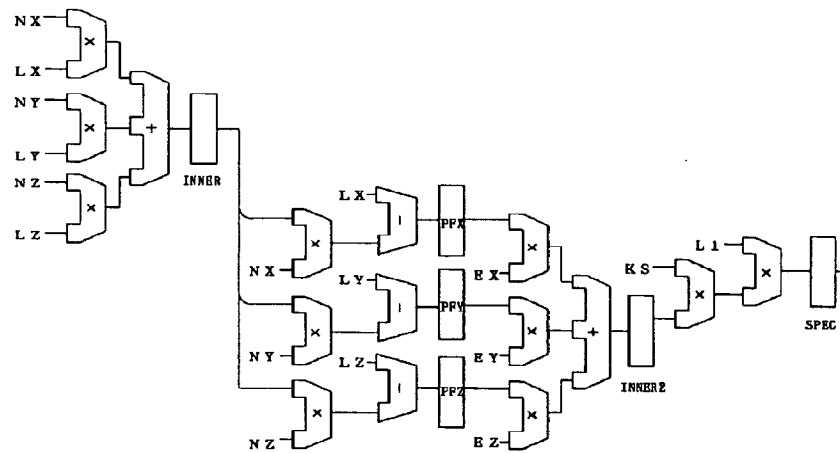
【図11】



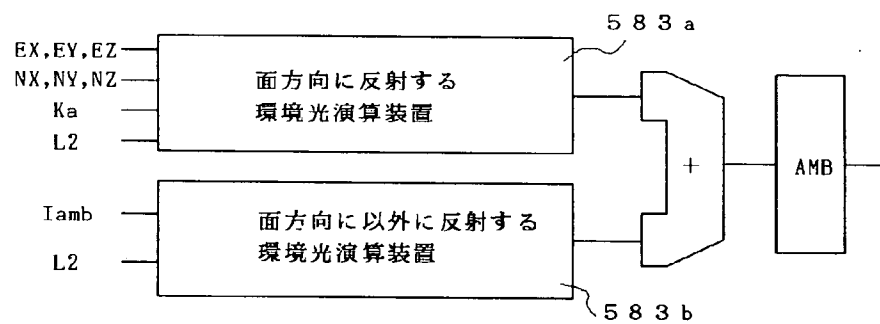
【図6】



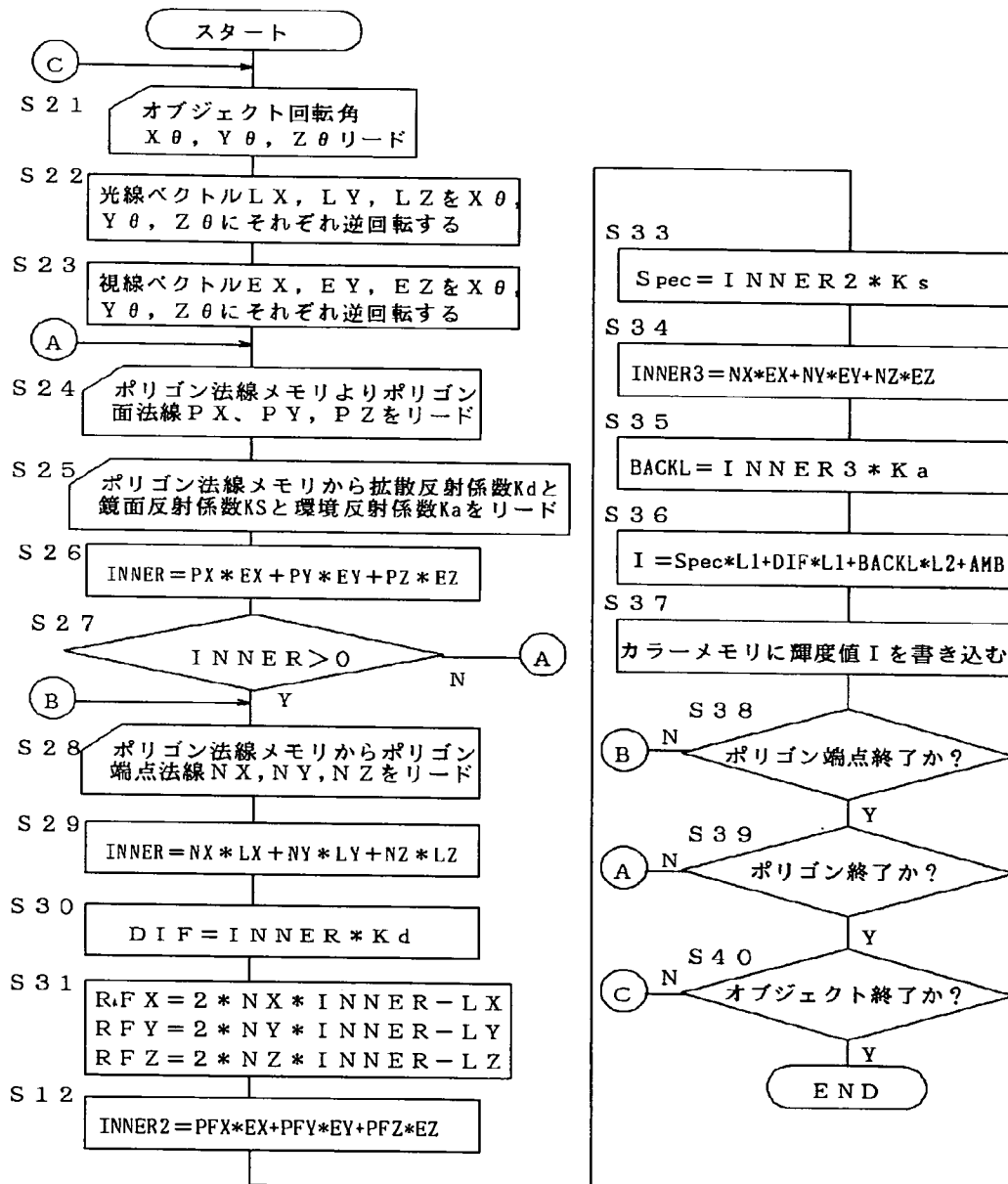
【図9】



【図10】



【図13】



フロントページの続き

(72)発明者 中島 達也
 東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式
 会社リコー内

(72)発明者 井澤 康浩
 東京都大田区中馬込1丁目3番6号 株式
 会社リコー内

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

☐ **BLACK BORDERS**

☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**

☒ **FADED TEXT OR DRAWING**

☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**

☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**

☒ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**

☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**

☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**

☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**

☐ **OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.